

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第7部門第3区分

【発行日】平成24年10月4日(2012.10.4)

【公表番号】特表2012-500569(P2012-500569A)

【公表日】平成24年1月5日(2012.1.5)

【年通号数】公開・登録公報2012-001

【出願番号】特願2011-523809(P2011-523809)

【国際特許分類】

H 04 N 7/26 (2006.01)

H 04 N 5/91 (2006.01)

H 04 N 5/92 (2006.01)

【F I】

H 04 N 7/13 Z

H 04 N 5/91 Z

H 04 N 5/92 H

【手続補正書】

【提出日】平成24年8月16日(2012.8.16)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

スライスに分割されるエンコードされたビデオデータにアクセスするステップと、
エンコードされたビデオデータに対する可能な変更のリストをコンパイルするステップ
と、

前記可能な変更の中の少なくとも1つを実施することによって引き起こされうる、エンコードされたビデオデータに対する結果として起こる変更の伝播マップを構成するステップと、

前記伝播マップに基づいて前記可能な変更の中の1つを適用するステップと
を有し、

前記前記可能な変更はビデオウォータマークである、方法。

【請求項2】

前記コンパイルするステップは、

前記可能な変更の前記リストを生成するステップ、

既存のリストから前記可能な変更にアクセスするステップ、又は

前記可能な変更の一部を生成し、前記可能な変更の残りを前記既存のリストからアクセスするステップ

の中の1つのステップを有する、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記スライスはロックを有し、

当該方法は、結果として起こる少なくとも1つの変更に応答して、当該結果として起こる変更がスライスにおいて直接のロック及び少なくとも1つの隣接するロックを含み又はそれらに作用する場合に、フレーム間予測により前記伝播マップを構成するべきかどうかを決定するステップを更に有する、請求項2に記載の方法。

【請求項4】

前記伝播マップに応答して、前記可能な変更の中の1つによって引き起こされるあらゆ

る可視的な歪みの程度を決定するステップと、

前記可視的な歪みの程度に基づいて前記可能な変更の中の前記1つを取り除くステップと

を更に有する、請求項1に記載の方法。

【請求項5】

前記伝播マップに応答して、前記可能な変更の中の1つが前の変更の伝播経路に落ち着くことができる範囲を決定するステップと、

前記経路のオーバーラップの前記範囲に基づいて前記可能な変更の中の前記1つを取り除くステップと

を更に有する、請求項1に記載の方法。

【請求項6】

前記伝播マップに応答して、前記可能な変更の各1つごとの検出のための範囲を決定するステップと、

前記検出範囲に基づいて前記可能な変更の中の1つを選択するステップと

を更に有する、請求項1に記載の方法。

【請求項7】

結果として起こる少なくとも1つの変更に応答して、当該結果として起こる変更が直接のブロック及び少なくとも1つの隣接するブロックを含み又はそれらに作用する場合に、フレーム内予測により前記伝播マップを構成すべきかどうかを決定するステップを更に有し、

夫々のスライスは前記直接のブロック及び前記少なくとも1つの隣接するブロックを有する、請求項1に記載の方法。

【請求項8】

前記伝播マップに応答して、前記結果として起こる変更が前記直接のブロック及び前記少なくとも1つの隣接するブロックを含み又はそれらに作用する場合に、フレーム内予測により前記伝播マップを構成すべきかどうかを決定するステップを更に有する、請求項3に記載の方法。

【請求項9】

前記伝播マップに応答して、可能な変更のフィデリティに対する影響を決定するステップと、

フィデリティの閾値に基づいて前記可能な変更を取り除くステップと

を更に有する、請求項1に記載の方法。

【請求項10】

前記伝播マップに基づいて可能な変更のフィデリティに対する影響を決定するステップと、

フィデリティの閾値に基づいて可能な変更を取り除くステップと、

前記伝播マップを構成するよう、Bスライスである選択されたスライス及び該選択されたスライスに関連する運動ベクトルの変化を識別するステップと、

デコーダにおいて前記伝播マップを用いるステップと

を更に有する、請求項6に記載の方法。

【請求項11】

前記スライスはブロックを有し、

当該方法は、

前記伝播マップに基づいて、前記可能な変更の中の1つの可能な変更の伝播経路が前の変更の伝播経路と重複する範囲を決定し、一部のブロックを前記前の変更及び前記1つの可能な変更の伝播経路から離すステップと、

前記一部のブロックに対する変更に基づいて前記1つの可能な変更を取り除くステップと

を更に有する、請求項1に記載の方法。

【請求項12】

前記可能な変更のための伝播マップを初期化するステップと、
個々のマクロブロック・パーティションがエンプティであり、当該個々のマクロブロック・パーティションに対する変更がないかどうかを、マクロブロック・パーティションごとに決定するステップと、

当該個々のマクロブロック・パーティションがエンプティでない場合に、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップと、

当該個々のマクロブロック・パーティションの前記隣接マクロブロック・パーティションが変形されている場合に、該隣接マクロブロック・パーティションを前記伝播マップに加えるステップと、

次の個々のマクロブロック・パーティションがエンプティであるまで、変形されている個々の隣接マクロブロック・パーティションを加えることによって、前記伝播マップを更新するステップと

を更に有する、請求項1に記載の方法。

【請求項13】

個々のマクロブロック・パーティション及びその隣のマクロブロック・パーティションの運動ベクトルの差に基づいて、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップを更に有する、請求項12に記載の方法。

【請求項14】

個々のパーティション及びその隣のマクロブロック・パーティションの運動ベクトル情報に基づいて、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップを更に有する、請求項12に記載の方法。

【請求項15】

個々のマクロブロック・パーティションを基準としても用いるフレーム内予測に基づいて、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップを更に有する、請求項12に記載の方法。